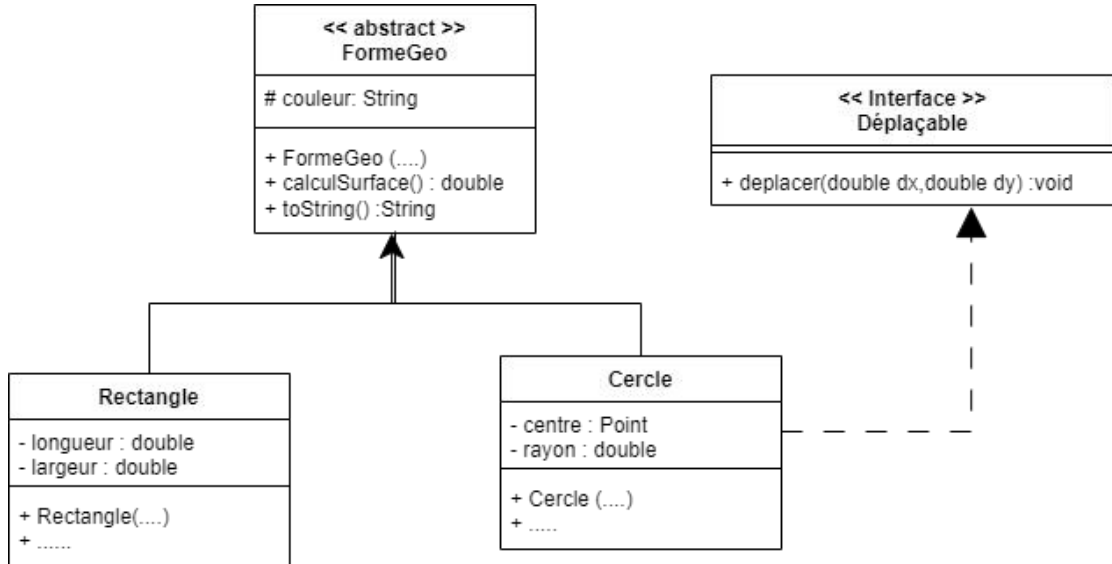


TD 4

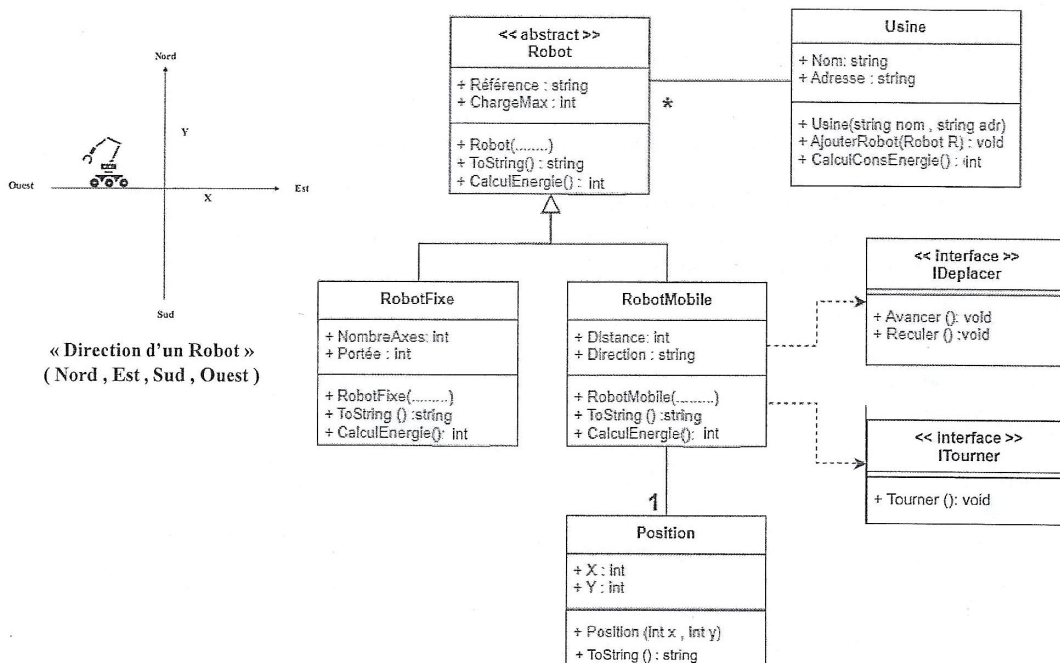
Exercice 1 :

Implémenter en java le diagramme de classes ci-dessous :



Exercice 2 :

Implémenter en java le diagramme de classes ci-dessous :



NOTES

- ☞ La méthode « **Tourner** () » permet de faire tourner le robot de 90° vers la droite.
- ☞ La méthode « **Avancer** () » permet au robot d'avancer d'un pas dans sa direction.
- ☞ La méthode « **Reculer** () » permet au robot de reculer d'un pas dans sa direction.
- ☞ La consommation d'énergie se calcule de la manière suivante :
 - Pour les robots fixes : **ChargeMax * NombreAxes * Portée**
 - Pour les robots mobiles : **ChargeMax * Distance** parcourue par le robot.